

Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 0 945 966 A2

(12)

DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(43) Date de publication
29.09.1999 Bulletin 1999/39

(51) Int Cl⁶ H02K 29/03, H02K 21/02,
H02K 19/12

(21) Numéro de dépôt: 99810212.3

(22) Date de dépôt: 10.03.1999

(84) Etats contractants désignés
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE
Etats d'extension désignés
AL LT LV MK RO SI

(72) Inventeur: Benito Izquierdo, José Antonio
08034 Barcelona (ES)

(74) Mandataire: Kiliaridis, Constantin et al
Bugnion S.A.,
10, Route de Florissant,
Case Postale 375
1211 Genève 12 (CH)

(30) Priorité: 27.03.1998 CH 074598

(71) Demandeur: Mavilor Systèmes S.A.
CH-1700 Fribourg (CH)

(54) Moteur électrique

(57) L'invention se rapporte à un moteur électrique comprenant un rotor et un stator, l'une des deux parties étant un induit à encoches comprenant un nombre R d'encoches tandis que l'autre partie comporte un nom-

bre 2P de pôles magnétiques. Parmi les 2P intervalles angulaires entre les centres des faces polaires de deux pôles magnétiques voisins, (2P-1) intervalles sont égaux chacun soit à $a_1 = 360^\circ / 2P - b$ soit à $a_2 = 360^\circ / 2P + b$, la distance angulaire b étant égale à $360^\circ / 2PR$.

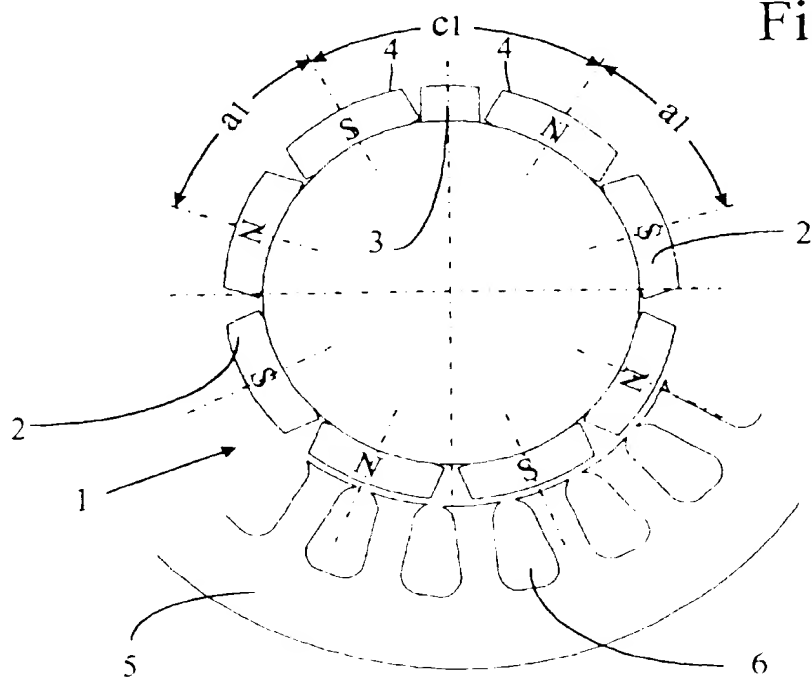


Fig. 1

Description

[0001] L'invention se rapporte à un moteur électrique comprenant un stator et un rotor, l'une des deux parties étant un induit à encoches dont le nombre est égal à R, l'autre partie comportant un nombre 2P de pôles magnétiques.

[0002] Dans les moteurs électriques, l'avantage des encoches sur le plan magnétique est que les trajets du champ magnétique à travers l'air sont réduits parce qu'ils peuvent entrer à partir des pièces polaires à travers un entrefer relativement petit directement dans les dents de l'induit et sur le plan mécanique que les enroulements placés dans les encoches sont empêchés de se déplacer latéralement grâce aux flancs des dents limitant les encoches.

[0003] Cependant, les induits à encoches présentent un inconvénient appelé l'effet de dents (« cogging torque ») provoqué par l'interaction des aimants avec les encoches de l'induit.

[0004] Cet effet de dents et une solution pour le modérer ont été décrits, par exemple, dans l'article de Messieurs Ackermann, Janssen, Sottek et van Steen publié dans IEE PROCEEDINGS-B Vol. 139, No 4 July 1992, pages 315 à 320, et intitulé « New technique for reducing cogging torque in a class of brushless DC motors ». Dans cet article, les mesures proposées pour diminuer l'effet de dents pour les moteurs à aimants permanents et sans balai, si le nombre de pôles magnétiques est assez proche du nombre d'encoches d'induit, consistent à ajuster judicieusement la largeur des pôles ou la largeur des encoches.

[0005] Pour diminuer cet effet désavantageux, il est également connu pour les moteurs à rotor long et entrefer radial d'avoir sur l'arbre du moteur plusieurs aimants juxtaposés axialement mais légèrement décalés les uns par rapport aux autres dans le sens périphérique.

[0006] L'invention a pour but de proposer une autre mesure pour moduler la variation du flux magnétique en fonction de l'angle de rotation, tel que les fluctuations causées par la présence des encoches sont minimisées.

[0007] A cet effet, le moteur électrique selon l'invention comme décrit dans le préambule de la revendication 1 est caractérisé en ce que parmi les 2P intervalles angulaires entre les centres des faces polaires de deux pôles magnétiques voisins, (2P-1) intervalles sont égaux chacun soit à

$$a_1 = (360^\circ / 2P) - b \quad (1)$$

soit à

$$a_2 = (360^\circ / 2P) - b \quad (2)$$

cù la distance angulaire b a la valeur

$$b = 360^\circ / (2PR) \quad (3)$$

R étant le nombre d'encoches.

[0008] Donc, au lieu de positionner les pôles magnétiques de la manière habituelle avec une distribution régulière avec tous les intervalles égaux, à savoir avec des pas polaires égaux à $360^\circ / 2P$, on diminue (2P-1) intervalles de l'angle constant b ou alternativement on les augmente de cet angle constant b, de telle manière que l'intervalle restant est soit en appliquant la formule (1)

$$c_1 = 360^\circ - (2P-1) a_1 \quad (4)$$

soit en appliquant la formule (2)

$$c_2 = 360^\circ - (2P-1) a_2 \quad (5)$$

[0009] Cet intervalle restant est donc soit plus grand soit plus petit que les autres. Dans le cas d'un moteur selon la formule (2), il faut b en entendu concevoir le moteur de telle manière que l'intervalle restant c_2 laisse suffisamment de place pour que les deux pôles magnétiques qui limitent cet intervalle c_2 puissent être placés d'une manière satisfaisante.

[0010] La solution proposée par la présente invention permet de diminuer les fluctuations du flux magnétique en fonction de l'angle de rotation parce que l'on évite ainsi que tous les pôles magnétiques passent simultanément devant les encoches.

[0011] L'invention sera décrite à l'aide de plusieurs formes d'exécution.

[0012] Les figures 1 à 4 se réfèrent au cas d'un moteur à entrefer radial avec un rotor à aimants permanents et illustrent schématiquement quatre exemples de rotors selon l'invention, le stator qui forme l'induit étant montré seulement partiellement sur la figure 1.

[0013] La figure 5 est une vue schématique d'un rotor plat avec entrefer axial.

[0014] La figure 6 est une vue schématique d'une variante d'exécution d'un rotor dont les pôles sont constitués par des électroaimants.

[0015] La figure 7 est une vue schématique d'une autre variante d'exécution avec un rotor à encoches entouré d'un stator muni des aimants permanents.

[0016] En se référant à la figure 1, le rotor 1 comporte huit aimants permanents 2 dont les faces extérieures formant la périphérie du rotor sont les faces polaires 4 désignées par N-S. Donc le nombre de pôles est $2P=8$. Le nombre d'encoches 6 du stator 5 représenté partiellement et sans bobine est R=24 et l'angle b selon la formule (3) est $b=1/875^\circ$. Parmi les 2P intervalles angu-

l'aires entre les centres des faces polaires 4 de deux pôles magnétiques voisins (2P-1) intervalles ont, selon la formule (1), la valeur $a_1 = 43,125^\circ$. L'intervalle restant est donc, en appliquant la formule (4), a_2 savoir $a_2 = 58,125^\circ$. Donc cet intervalle a_2 est plus grand que l'intervalle a_1 et comporte dans sa partie médiane une zone neutre qui est remplie par un contrepoids 3.

[0017] Selon l'exemple illustré à la figure 2, on a les mêmes données que précédemment, à savoir huit aimants 2 avec les faces polaires 4, donc nombre de pôles 2P=8, nombre d'encoches R=24, et l'angle $b=1,875^\circ$, mais ce rotor est conçu en appliquant la formule (2). On a donc (2P-1) intervalles a_2 dont la valeur est $a_2 = 48,25^\circ$, et l'intervalle restant a_1 selon la formule (5) est $a_1 = 31,875^\circ$. Dans ce cas, l'intervalle restant a_1 est déterminant la zone neutre est donc plus petit. Dans l'exemple considéré selon la figure 2, le rapport R/2P est égal à 3. En général, ce rapport peut avoir une valeur de 2 à 4.

[0018] Selon l'exemple illustré figure 3, le rotor a quatre aimants 2, donc quatre faces polaires 4 désignées par N, S. Le nombre de pôles est 2P=4 et le nombre d'encoches du stator est R=12, l'angle b étant égal à $7,5^\circ$. Ce rotor est conçu selon la formule (1), on a $a_1 = 82,5^\circ$ et l'intervalle restant $a_2 = 112,5^\circ$, représentant la zone neutre qui est remplie par un contrepoids 3.

[0019] Si ce rotor était conçu selon la formule (2), on obtiendrait un intervalle $a_2 = 97,5^\circ$ et l'intervalle restant $a_1 = 67,5^\circ$. Le rapport R/2P est égal à 3.

[0020] Enfin, selon l'exemple illustré figure 4, le rotor 1 est constitué de paquets de tôles magnétiques superposées découpées radialement pour former des dents 15 constituant des pièces polaires et délimitant des fentes 16 entre lesquelles sont insérés des aimants plats 12 en forme de plaque mince avec des pôles plats parallèles opposés N, S, de telle manière que la surface de ces pôles plats est orientée dans des plans parallèles à l'axe du rotor, autrement dit approximativement dans des plans α -x aux. L'axe magnétique de ces aimants 12 s'étend donc dans le sens périphérique du rotor. Ces aimants 12 sont disposés tels que les faces latérales d'une dent 15 qui s'étendent dans le plan axial, donc parallèlement à l'axe du rotor, se trouvent en contact avec des pôles de la même polarité de deux aimants 12 successifs, comme montre figure 4 pour quelques aimants et quelques dents. Le flux magnétique des aimants 12 traverse les dents 15 et leurs faces frontales périphériques qui constituent les faces polaires 4 du rotor.

[0021] Dans cette construction, la surface d'une face polaire 4 d'une dent 15 du rotor est inférieure à deux fois la surface d'un pôle plat d'un des aimants 12. Cette disposition présente l'avantage que le flux magnétique est concentré dans les dents 15 et il y a donc un flux concentré qui traverse les faces polaires 4 du rotor.

[0022] Dans cet exemple, le rotor 1 présente douze faces polaires 4 séparées par douze aimants 2. On a donc 2P = 12 et l'on choisit un stator ayant 32 encoches

donc R=32. En appliquant la formule (3), on a $b = 0,56^\circ$ et avec la formule (1), l'angle $a_1 = 29,14^\circ$. Dans ce cas, selon la formule (4), l'intervalle restant est $a_2 = 40,16^\circ$.

[0023] Sur la figure 5, on a représenté l'exemple d'un rotor plat à huit pôles 7, donc un moteur avec entrefer axial, les faces polaires N, S étant dans des plans radiaux perpendiculaires à l'axe du rotor. Ce rotor est monté sur l'arbre 8 par l'intermédiaire d'un support 10 en matériau non magnétique lui-même monté sur une douille 9. Dans l'intervalle restant entre les pôles est montée une pièce en tôle magnétique 3. Les autres caractéristiques du rotor sont les mêmes que celles données en relation avec la figure 1. Le stator se trouve à côté du rotor et délimite un entrefer axial. On peut également avoir deux stators disposés de part et d'autre du rotor.

[0024] En pratique, pour développer un moteur selon l'invention, on choisit en premier lieu les valeurs du nombre de pôles magnétiques 2P et le nombre d'encoches R de l'induit à encoches et, avec ces valeurs, on calcule selon la formule (3) l'angle b, on ensuite, selon la formule (1) ou (2), l'intervalle angulaire a_1 , respectivement a_2 .

[0025] En variante, le moteur selon l'invent on peut avoir des électroaimants à la place des aimants permanents, comme illustré figure 6. Selon cet exemple, le rotor 21 comporte six pôles électromagnétiques 22 excités par ces bobines 23, donc 2P = 6. Comme dans les exemples précédents, la valeur des (2P-1) intervalles entre les centres des pôles électromagnétiques est représentée par l'angle a_1 et l'intervalle restant est représenté par l'angle a_2 .

[0026] Selon une autre variante, la partie portant les aimants constitue le stator et l'induit à encoches constitue le rotor, comme illustre figure 7. Dans ce cas, huit aimants permanents 2 sont montés sur le stator 35, donc 2P = 8, tandis que le rotor 31, illustré partiellement, est muni d'encoches 36 dans lesquelles sont montées les bobines non représentées. La valeur des (2P-1) intervalles entre les aimants permanents est toujours représentée par l'angle a_1 et l'intervalle restant par l'angle a_2 .

Revendications

1. Moteur électrique comprenant un stator et un rotor l'une des deux parties étant un induit à encoches dont le nombre est égal à R, l'autre partie comprenant un nombre 2P de pôles magnétiques, caractérisé en ce que parmi les 2P intervalles angulaires entre les centres des faces polaires de deux pôles magnétiques voisins (2P-1) intervalles sont égaux, chacun soit à $a_1 = (360^\circ / 2P) + b$, soit à $a_2 = (360^\circ / 2P) + b$, la distance angulaire b étant égale à $360^\circ / (2PR)$.
2. Moteur selon la revendication 1, ayant un rotor à aimants permanents caractérisé par le fait que le

rotor est constitué de paquets de tôles magnétiques
superposées découpées radialement pour former
des dents (15) constituant des pièces polaires dont
les faces périphériques forment les faces polaires
(4) du rotor et délimitant des fentes (16) entre les- 5
quelles sont insérés des aimants plats (12) en for-
me de plaque mince avec des pôles plats opposés
(N-S) de telle manière que la surface de ces pôles
plats est orientée dans des plans parallèles à l'axe
du rotor. Les aimants 12 étant disposés tels que les 10
faces latérales d'une dent (15) qui s'étendent dans
le plan axial se trouvent en contact avec des pôles
de la même polarité de deux aimants successifs et
que la surface d'une face polaire (4) d'une dent (15)
du rotor est inférieure à deux fois la surface d'un 15
pôle plat d'un des aimants (12).

20

25

30

35

40

45

50

55

Fig.1

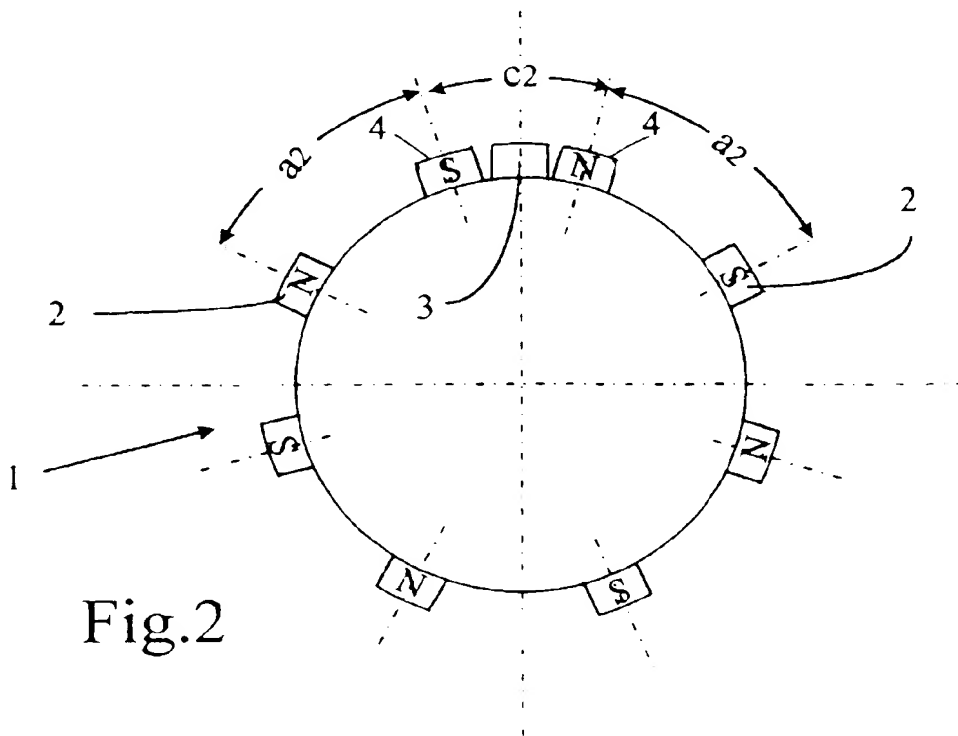
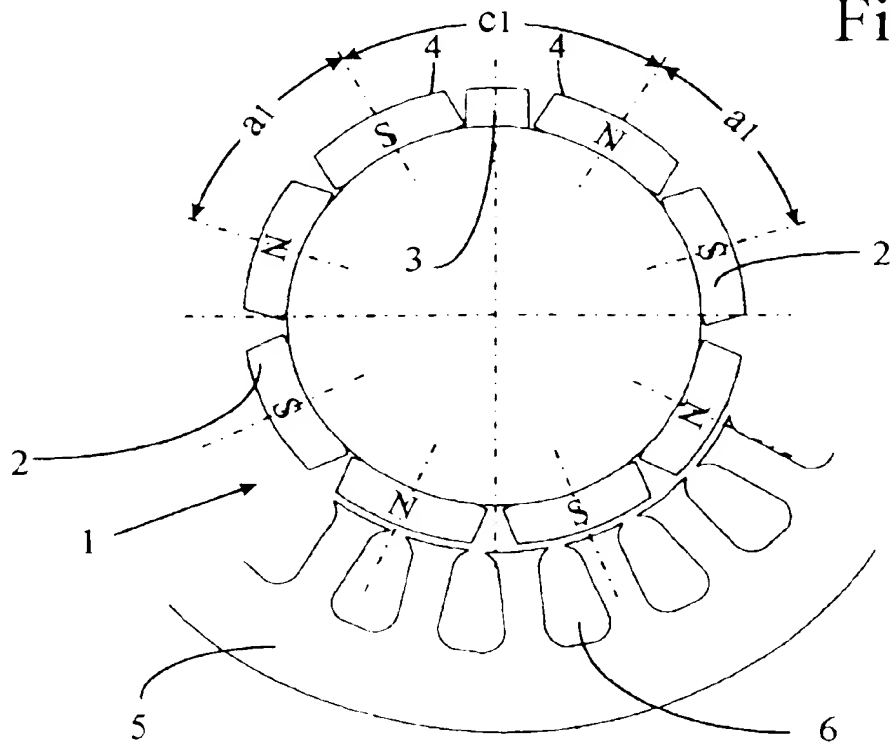


Fig.2

Fig.3

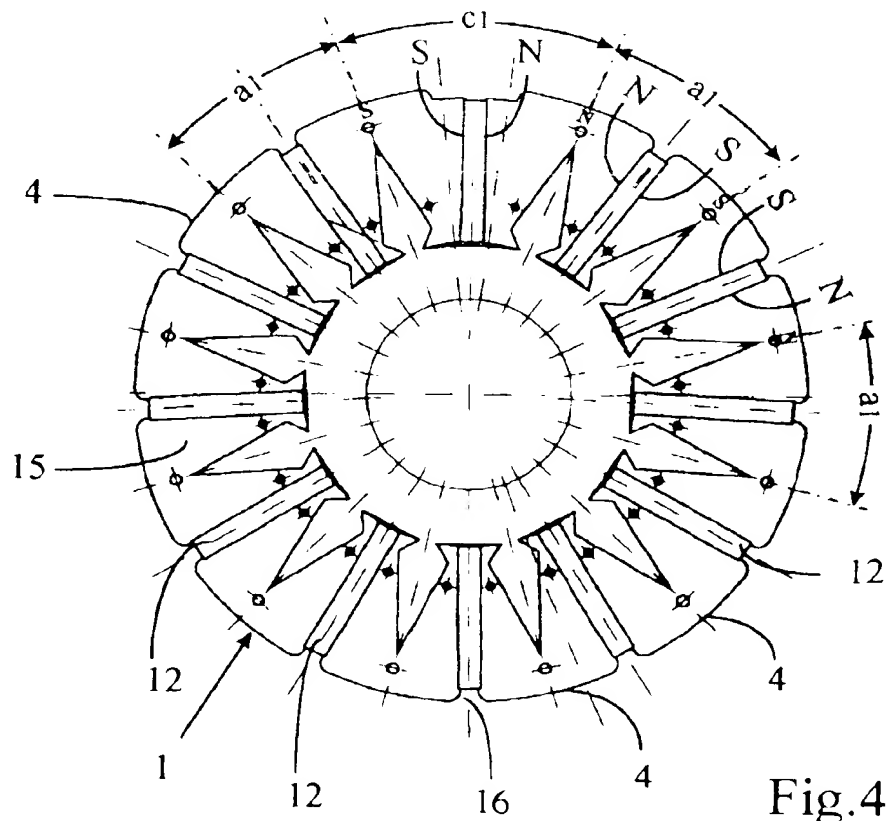
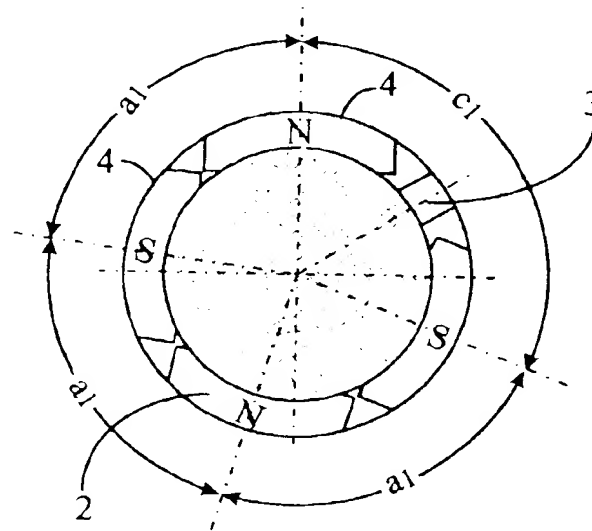


Fig.4

Fig.5

